## 李祖聖 研究計畫

## 科技部

計畫名稱	計畫內 擔任的 工作	起訖年月
基於仿生技術及深度學習研發會跳、會跑或會飛的機器人 - 總計畫暨子計畫四:基於仿生演算法暨深度學習之奔跑及跳躍人形機器人之開發	主持人	2020/08/01 至 2023/07/31
具有深度學習能力之賣場智慧機器人(3/3)	共同主 持人	2018/11/01 至 2019/10/31
自主學習之雙手順應式協作服務型機器人	主持人	2018/08/01 至 2021/07/31
具有深度學習能力之賣場智慧機器人(2/3)	共同主 持人	2017/11/01 至 2018/10/31
經由模仿與學習 2 歲兒童粗動作與細動作發展來設計與研製人形機器人 - 總計畫兼子計畫四:以小兒神經學觀點設計與研製具有模仿與學習能力之幼兒型人形機器人	主持人	2017/08/01 至 2020/07/31
具有深度學習能力之賣場智慧機器人(1/3)	共同主 持人	2016/11/01 至 2017/10/31
智慧全向運載網實系統開發與實域驗證(1/3)	共同主 持人	2016/10/01 至 2017/12/31
居家服務機器人之認知發展學習之研究	主持人	2016/08/01 至 2018/07/31
中型人形機器人設計實現與應用 - 總計畫暨子計 畫四:中型人形機器人足球賽之智慧型系統整合 實現與應用	主持人	2015/08/01 至 2017/07/31

## 產學合作

計畫名稱	起訖年月	補助或委託機構
可攜式自動化核酸檢測平台之動態模型 建立與溫度控制	2017/02/01 至 2018/01/31	台達電子工業股份有限公司
未知系統快速建模與控制器參數自動調校:以聚合酶連鎖反應儀為應用平台	2016/01/01 至 2016/12/31	台達電子工業股份有限公司
積層製造、智慧感測系統與應用、微奈 米技數主題學研合作計畫	2015/01/01 至 2015/12/31	工研院
居家服務型機器人	2014/12/01 至 2015/11/30	鴻海精密工業股份有限公司
運動型人形機器人	2014/12/01 至 2015/11/30	群創光電股份有限公司
微機電慣性感測元件輔佐之視覺伺服技術及其於機械手臂之應用	2014/03/01 至 2014/12/31	工研院